

**JP63271275 A**  
**MULTIPLE IMAGE FORMING DEVICE**  
**CANON INC**

**Abstract:**

**PURPOSE:** To simply remove a positional deviation between plural images on a transfer material by providing the titled device with a detecting means for detecting a positional deviation detecting mark and a correcting means for correcting plural positional deviation elements based on a detected result. **CONSTITUTION:** Image register marks 34, 35 for detecting image positions on a transfer belt 6a are formed in each color a fixed interval by an electrophotographing process. Two CCDs 14, 15 are used as sensors for reading out these marks 34, 35. The color shift of the register marks 34, 35 formed on the transfer belt 6a is read out by the CCDs 14, 15 through lamps 16, 17 arranged on the downstream side from a final station and condenser lenses 18, 19 and correction is executed by feedback control. Thus, a stable image free from positional deviation can be formed by detecting a positional deviation and correcting image formation based on the detected result.

**COPYRIGHT:** (C)1988,JPO&Japio

**Inventor(s):**

MURAYAMA YASUSHI  
HOSHINO OSAMU  
CHIKU KAZUYOSHI  
SATO YUKIO  
KUBOTA YOICHI  
MIYAGI TAKESHI  
HIROSE YOSHIHIKO  
MATSUZAWA KUNIIHIKO  
MIYAKE HIROYUKI  
AOKI TOMOHIRO  
UCHIDA SETSU  
KANEKURA KAZUNORI

**Application No.** 62107011 JP62107011 JP, **Filed** 19870428, **A1 Published** 19881109

**Original IPC(1-7):** G03G01501  
G03G01516

**Patents Citing This One (7):**

- EP1445662 A1 20040811 NexPress Solutions LLC  
Method for correcting the calibration of a registered printing process
- US5550625 A 19960827 Fuji Xerox Co., Ltd.  
Color image forming apparatus providing registration control for individual color images
- US5875380 A 19990223 Ricoh Company, Ltd.  
Image forming apparatus eliminating influence of fluctuation in speed of a conveying belt to correction of offset in color registration

- US6198896 B1 20010306 Fujitsu Limited  
Image formation apparatus capable of detecting and correcting positional offsets
- US6229554 B1 20010508 Fujitsu Limited  
Image forming apparatus and method for forming an image by overlapping areas of different colors with each other
- US6853397 B2 20050208 Fuji Xerox, Co., Ltd.  
Image forming device
- US6944415 B2 20050913 Seiko Epson Corporation  
Image carrier cartridge having multiple image carriers

## ⑫ 公開特許公報(A)

昭63-271275

⑬ Int. Cl.<sup>4</sup>  
G 03 G 15/01  
// G 03 G 15/16

識別記号

1 1 4

庁内整理番号

B-7256-2H  
7811-2H

⑭ 公開 昭和63年(1988)11月9日

審査請求 未請求 発明の数 1 (全16頁)

⑮ 発明の名称 多重画像形成装置

⑯ 特 願 昭62-107011

⑰ 出 願 昭62(1987)4月28日

⑱ 発明者	村 山	泰	東京都大田区下丸子3丁目30番2号	キヤノン株式会社内
⑱ 発明者	星 野	脩	東京都大田区下丸子3丁目30番2号	キヤノン株式会社内
⑱ 発明者	知 久	一 佳	東京都大田区下丸子3丁目30番2号	キヤノン株式会社内
⑱ 発明者	佐 藤	幸 夫	東京都大田区下丸子3丁目30番2号	キヤノン株式会社内
⑱ 発明者	窪 田	洋 一	東京都大田区下丸子3丁目30番2号	キヤノン株式会社内
⑱ 発明者	宮 城	健	東京都大田区下丸子3丁目30番2号	キヤノン株式会社内
⑱ 発明者	広 瀬	吉 彦	東京都大田区下丸子3丁目30番2号	キヤノン株式会社内
⑱ 発明者	松 沢	邦 彦	東京都大田区下丸子3丁目30番2号	キヤノン株式会社内
⑲ 出 願 人	キヤノン株式会社		東京都大田区下丸子3丁目30番2号	
⑳ 代 理 人	弁理士 丸島 儀一			

最終頁に続く

## 明 細 書

## 1. 発明の名称

多重画像形成装置

## 2. 特許請求の範囲

(1) 複数の画像担持体上に夫々異なる画像を形成する画像形成手段、

前記複数の画像担持体上の画像を同一転写材上に転写する転写手段、

前記転写材を搬送する搬送手段、

前記複数の画像担持体上に各画像の位置合わせの為のマークを形成すべく前記画像形成手段を制御する制御手段、

前記マークの記録位置を検出する検出手段、及び前記検出手段の検出出力に基づいて各画像間の複数の位置ずれ要素を補正する補正手段より成ることを特徴とする多重画像形成装置。

(2) 特許請求の範囲第1項において、

前記検出手段は前記搬送手段を構成する搬送ベルト上に転写された前記マークを検出することを特徴とする多重画像形成装置。

(3) 特許請求の範囲第1項において、

前記検出手段は前記転写材上に転写された前記マークを検出することを特徴とする多重画像形成装置。

(4) 特許請求の範囲第1項において、前記複数の位置ずれ要素の一つが前記転写材の搬送方向の位置ずれである多重画像形成装置。

(5) 特許請求の範囲第1項において、前記複数の位置ずれ要素の一つが前記転写材の搬送方向に大略直交する方向の位置ずれである多重画像形成装置。

(6) 特許請求の範囲第1項において、前記複数の位置ずれ要素の一つが画像の傾きである多重画像形成装置。

(7) 特許請求の範囲第1項において、前記複数の位置ずれ要素の一つが画像の倍率である多重画像形成装置。

## 3. 発明の詳細な説明

〔産業上の利用分野〕

本発明は、複数の像担持体上に画像を形成して

同一転写材に多重画像を得る多重画像形成装置に関する。

〔従来の技術〕

従来より、光走査手段を複数有する多重画像形成装置としては、例えば第11図に示すものが知られている。第11図は4ドラムフルカラー式の画像形成装置を示す概略図であり、同図において、101C、101M、101Y、101BKはそれぞれシアン、マゼンタ、イエロー、ブラックの各色の画像を形成する画像形成ステーションであり、該画像形成ステーション101C、101M、101Y、101BKはそれぞれ感光ドラム102C、102M、102Y、102BK、光走査手段103C、103M、103Y、103BK及び現像器、クリーナを備え、転写ベルト106によって矢印A方向に移動する転写材S上にシアン、マゼンタ、イエロー、ブラックの画像31C、31M、31Y、31BKを順次転写してカラー画像を形成している。

このように複数の画像形成ステーションを有する装置においては同一転写材Sの同一面上に順次

シヨンの各画像の書き込みタイミング即ち一本の走査線における走査開始タイミングのずれであり、同図(c)の斜め方向の傾きずれの場合は走査光学系の取付け角度ずれ $\theta_1$  (第13図(a)、(b)、(c)の順に形成)又は感光ドラムの回転軸の角度ずれ $\theta_2$  (第14図(a)、(b)、(c)の順に形成)であり、第12図(d)の倍率誤差によるずれの場合は各画像形成ステーションの光走査光学系から感光ドラムまでの光路長の誤差 $\Delta L$ による、走査線長さのずれ $2 \times \delta S$ によるものである(第15図、第16図)。

そこで、上記4種類のずれをなくすため、上記トツプマージンとレフトマージンについては光ビーム走査のタイミングを電氣的に調整してずれを補正し、上記傾きずれと、倍率誤差によるずれについては、光走査手段と感光ドラムとの装置への組込み時の取付位置及び取付け角度にずれがないよう十分に入念な位置調整を行っていた。すなわち、光走査手段(スキヤナ等)と感光ドラムとの取付位置や角度等によって変わる前記傾き

異なる色の像を転写するので、各画像形成ステーションにおける転写画像位置が理想位置からずれると、例えば多色画像の場合には異なる色の画像間隔のずれ或いは重なりとなり、またカラー画像の場合には色味の違い、さらに程度がひどくなると色ずれとなって現われ、画像の品質を著しく劣化させていた。

ところで、上記転写画像の位置ずれの種類としては第12図(a)、(b)、(c)、(d)に示すように、転写材S搬送方向(図中A方向)の位置ずれ(トツプマージン)(同図(a))、走査方向(図中A方向に直交するB方向)の位置ずれ(レフトマージン)(同図(b))、斜め方向の傾きずれ(同図(c))、倍率誤差のずれ(同図(d))があり、実際には上記4種類のずれが重疊したものが現われている。

そして、上記画像ずれの主な原因は、同図(a)のトツプマージンの場合は各画像形成ステーションの画像書き出しタイミングのずれであり、同図(b)のレフトマージンの場合は各画像形成ステー

ずれと倍率誤差のずれとを、光走査手段(スキヤナ)、感光ドラム又は光ビーム光路中の反射ミラーの取付位置や角度を変えることによって調整を行っていた。

〔解決しようとする問題点〕

しかしながら、斯かる従来例においては、電氣的に調整可能なトツプマージン、レフトマージンは略完全になくすことができるものの、光走査手段(スキヤナ)、感光ドラムまたは光ビーム光路中の反射ミラーの取付位置調整にたよる前記傾きずれ、と倍率誤差に関しては調整は困難であり、非常に労力を要するものであるという問題点があった。

更に極めて重要な問題点として揚げられることは、画像の位置ずれの安定性についてである。すなわち、移動体としての転写ベルトの走行安定性(蛇行、片寄り)や感光ドラム着脱時の位置再現性、レーザービーム・プリンタの場合のトツプマージン、レフトマージンの不安定性などにより微細な変動で位置ずれが生じ、画質に大きな影響

を与える。

また、本体設置時に一度調整された本体と光学系、感光ドラム等の関係も例えば本体を別のフローアに移動する際に生ずるわずかな歪み等により、複雑かつ困難な再調整が必要となってしまう。

又、このような従来の電子写真装置としては比較にならない様な高精度の画像形成を行う装置においては、本体枠体の周囲温度による熱膨張、熱収縮による位置ずれ、経時変化等による位置ずれも、大きな問題であった。

そこで、本発明は従来技術の上記した問題点を解決するためになされたもので、その目的とするところは、複数の画像担持体を有する多重画像形成装置において、位置ずれを検出し、その検出結果によって画像形成を補正する事によって安定した、位置ずれのない画像を形成できる多重画像形成装置を提供することにある。

(問題点を解決するための手段、作用)

上記の目的を達成するため本発明に係る多重画像形成装置は、複数の画像担持体上に夫々異なる

感光ドラム 1C, 1M, 1Y, 1BK の周囲には、一様帯電を施すための一次帯電器、画像書き込み手段(潜像形成手段)としての走査光学装置 3C, 3M, 3Y, 3BK、潜像をトナーで顕像化する現像器、クリーナ、転写帯電器が各々配設されている。また、転写材 S は、転写ベルト 6a 上に支持されて矢印 A 方向に搬送され、上記各画像形成ステーションにおいて順次各色のトナー像を転写してカラー画像を形成し、この転写工程終了後定着器 8 で画像を定着させ、トレイ 9 上に排出される。

一方、転写ベルト 6a 上には、前記転写材 S 上に形成される画像とは別に、画像位置を検出するための画像レジスタマーク 34, 35 が、電子写真プロセスにより、各色ごとに一定間隔をもって形成される。本実施例においては、図のような十字形のレジスタマークを用いている。又、14, 15 はこれらのレジスタマークを読み取るためのセンサーであり、通常は CCD が用いられる。CCD は光信号を電気信号に変換するリニアセンサーで、ファクシミリ等で一般的に使用され、良く

画像を形成する画像形成手段、前記複数の画像担持体上の画像を同一転写材上に転写する転写手段、前記転写材を搬送する搬送手段、前記複数の画像担持体上に各画像の位置合わせのためのマークを形成すべく前記画像形成手段を制御する制御手段、前記マークの記録位置を検出する検出手段、及び前記検出手段の検出出力に基づいて各画像の転写材移動方向の位置ずれ、前記移動方向に直交する方向の位置ずれ、画像の倍率、画像の傾きの少なくとも 2 つを補正する補正手段より成り、高品質の多重画像を得るものである。

(実施例 1)

以下に本発明を図示の実施例に基づいて説明する。第 1 図は実施例の 4 ドラムフルカラー式の画像形成装置を示す構成図であり、同図において 1C, 1M, 1Y, 1BK はそれぞれシアン、マゼンタ、イエロー、ブラックの各色の現像剤(トナー)を備えた各画像形成ステーションにおける感光ドラムである。これら感光ドラム 1C, 1M, 1Y, 1BK は図中矢印方向に回転するもので、これら

知られている画像読取センサーと類似のものである。転写ベルト 6a 上に形成されたレジスタマーク 34, 35 は最終ステーションよりも下流側に配置されたランプ 16, 17、集光レンズ 18, 19 を介して CCD 14, 15 により、色ずれが読取られ、後述するフィードバック制御により、補正が行われる。

そして、上記走査光学装置 3C, 3M, 3Y, 3BK は第 2 図に示すように、f $\theta$  レンズ 20、ポリゴンミラー 21、レーザー光源 22 を光学箱 23 の所定位置に配置して構成されており、レーザー光源 22 から照射された光ビーム L は、ポリゴンミラー 21 により反射走査され、f $\theta$  レンズ 20 を経て光学箱 23 の開口部 23a より出射される。一方、上記光学箱 23 の上方には第 1 反射鏡 24a と第 2 反射鏡 24b とを互いに略直角に対向させて備えつけた光反射手段としての反射器 24 が、第 1 反射鏡 24a が開口部 23a 上に位置するよう装置本体(図示せず)に固定されており、光学箱 23 より出射した光ビーム L は第 1 反射鏡 24a、第 2 反射鏡 24b を順に介し



て感光ドラム1上に至るように構成されている。この反射器24は、その取付け位置を装置本体に対して矢印a方向、矢印b方向に各々独立に調整可能としており、これら調整を行うための調整手段として、段階的に直線移動する駆動源であるステッピングモータを備えたリニアステッピングアクチュエータ等のアクチュエータ27、28、29が装備されている。

ここで用いているリニアステッピングアクチュエータとは、ステッピングモータの出力軸を直線運動させるものであり、構造としては、モータロータ内部と出力軸に台形ネジを形成したものであり、主に、フロツピーディスク等のヘッド送り用として用いられることが多い。また、これと同様な方式として、ステッピングモータの軸にリードスクリューシャフト(軸にねじを切ったもの)を用い、それに対してねじを形成した可動部材を用いて同様のアクチュエータ機能を果たすことができる。

例えば、リードスクリューに形成されたネジが

を走査線 $m_2$ の位置まで平行移動させることができる。また、アクチュエータ28、29のいずれか一方を移動した場合、またはアクチュエータ28を $b_1$ 方向へ、アクチュエータ29を $b_2$ 方向へ駆動させるような互いに反対方向の駆動を与えた場合には第3図(c)の走査線 $m_0$ を走査線 $m_3$ のように傾き角を変えることができる。

以上述べたように、一对の反射鏡を略直角に組み込んだ反射器24を走査光学装置から感光ドラムまでの光ビーム光路内に配設し、反射器24位置をアクチュエータ27又はアクチュエータ28、29により調整することによって、光路長又は光ビーム走査位置を各々独立に調整することができる。即ち、ハの字型に配設された一对の反射鏡を有する反射器24をa方向に移動することによって、感光ドラム上に結像された走査線の位置を変えることなく、光ビームLの光路長のみを補正することができ、また反射器24をb方向に移動することによって光ビームLの光路長を変えることなく、感光ドラム上の結像位置及び角度の補正をする

4P0.5(呼び径4mm、ピッチ0.5mm)、ステッピングモータのステッピング角が48ステップ/1周であるとすれば、出力部の進み量Sとして $S=0.5/48=10.42\mu\text{m}$ /ステップの精度で送り量の制御が可能である。

本明細書では、これらをも含めて、アクチュエータと呼ぶことにする。ここで、アクチュエータ27を走査光学装置からの光ビームL出射方向である $a_1$ 方向に駆動することにより、反射器24はa方向に略平行移動され、感光ドラム1上までの光路長を短くし、アクチュエータ27を $a_2$ 方向に駆動することにより光路長を長く調整することができる。このように、光路長を調整することにより、所定の広がり角を有する光ビームLの感光ドラム上の走査線の長さを、例えば第3図(a)のように $m_0$ から $m_1$ に変えることができる。

また、アクチュエータ28、29を同時に同方向に例えば $b_1$ 方向に駆動することにより、反射器24は上記 $a_1$ 方向と略垂直な方向であるb方向に平行移動され、これにより、第3図(b)の走査線 $m_0$

ことができる。

本実施例では4ドラムカラープリンタに上記反射器と、該反射器の位置調整手段を備え、各画像形成手段ごとにそれぞれ独立に感光ドラム上の走査線の傾き、光路長に基づく倍率誤差、トップマージン及びレフトマージンを補正して、転写材Sに順次転写される各トナー間の色ずれをなくするようにしている。

以上に、実際のレジスタマーク読み取り方法、及びフィードバック方式について、シアン画像を例にとって詳しく説明を行う。

第4図にレジスタマークを検出する部分と検出してから各ステーションへフィードバック制御を行うブロック図を示す。

第4図では、前述した走査線傾き、倍率誤差が生じている状態で書き込んだレジスタマークを読み取る例を示す。

レジスタマーク34、35を読み取るセンサ14、15はCCD1、2である。CCD1、2は電気信号に変換された出力が非常に低信号レベルのため、各々

のアンプAで増幅し、2値化回路50、51でレジスタマークの正確な位置に対応する電気信号CCD1P、CCD2Pを得る。CCD1、2はそれぞれ基準1、2の決められた位置に設置されており、レジスタマークが正確に書き始め基準位置より、走査線傾き、倍率誤差のない、正規な位置に形成された時に、そのマークの中心がCCD1、2の画素の中心画素で読み取るような位置になるように構成されている。また、それぞれのCCDの主走査開始位置(レフトマージン)も基準1、2からスタートするようにCCD1、2の方向をも設定している。

第5図に倍率誤差と、レフトマージンずれの各々が生じている場合と、正規に書き込まれた場合との例をCCD1、2の位置関係とともに例を示す。図において、1Aが正規の位置で書き込んだ時の出力で、1Bがずれが生じた場合である。

両サイドのレジスタマーク34、35を各々1A、1Bの書き込み後、読んだ時のCCD1、2の2値化後の出力波形を3A、3Bに示す。1Aによって得られた3Aの出力は正規の位置のためCCD1、

①のCDHSYNCの時には未だどちらのCCDもレジスタマークを読み込んでいないので画像信号は得られない。次に②のCDHSYNCのサイクルの時にはCCD1側の出力として、 $t_1$ の位置にCCD1Pの画像信号が得られる。 $t_1$ の時間は、第5図の例で述べたとおり、所定位置の $t_0$ の時間と等しい。

さらに③のCDHSYNCのサイクルの時には、CCD2の出力として $t_2$ の位置にCCD2Pの画像信号が得られる。これは第5図の例で述べたとおり、 $t_0$ よりも短い。この $t_1$ と $t_0$ の時間を測定するカウンタがそれぞれカウンタ2(62)、カウンタ3(63)である。それぞれのカウンタ62、63にはCLOCK端子があり、この端子にX1CLOCKを入力する。X1のCLOCK周波数はこの周波数でずれ量を見るものであるから、高周波数の方が有利である。カウンタ1(54)、カウンタ2(62)のSTART信号端子にはCDHSYNCジェネレータ70のCDHSYNC信号が入力してある。また、そのSTOP信号端子にはそれぞれ、カウンタ2

2の出力は、主走査開始位置(以下CDHSYNCという)より $t_0$ の時間位置にレジスタマークの画像信号として得られる。しかし、1Bのように、ずれた位置で書かれたレジスタマークは3Bに示すとおり、CCD1側は正規の位置、CCD2側は正規の位置より内側で $t_0$ より短い $t_2$ の時間にレジスタマークの画像信号が得られるものである。従って、このように $t_0 > t_2$ のような時は、倍率が小さく、又、倍率を正規に調整しようとする、レフトマージンも基準位置2Aから2Bの位置までずれるということが予測できる。

第4図において、更に詳しく倍率誤差と、レフトマージンずれ量の検知方法及び補正方法について、第6図のタイミングチャートとともに述べる。

CCD1、CCD2にはCDHSYNCジェネレータ70より1主走査周期信号CDHSYNCを与え、この周期で画像信号に変換することが可能である。レジスタマーク34、35をCCD1、CCD2でCDHSYNC①、②、③の順に読み込んで得られる信号出力を第6図のCCD1P、CCD2Pとする。

にはCCD1Pの出力信号が、カウンタ3にはCCD2Pの出力信号が入力してある。従ってカウンタ2ではCDHSYNCよりX1のクロック周波数のカウントを開始し、CCD1Pの画像信号入力で停止し、そのカウント数が出力 $t_1$ として得られる。又、カウンタ3ではCDHSYNCよりX1のクロック周波数のカウントを開始し、CCD2Pの画像信号入力で停止し、そのカウント数が出力 $t_2$ として得られる。得られた $t_1$ 、 $t_2$ の値は、コンパレータCP1、CP2で中心値 $t_0$ の値と比較され、その差 $\Delta t_1$ 、 $\Delta t_2$ として、 $\Delta t_1 = 0$ 、 $\Delta t_2 = -1$ の数値となる。この各々の $\Delta t$ の値に合わせて、あらかじめ倍率移動量とレフトマージン移動量が設定されたROM2の中の第1の制御量である倍率誤差制御用アクチュエータ27の最適な移動制御値を選択し出力する。さらに、第2の制御量であるレフトマージンの移動量をも選択し、DELAY(CH)として出力する。

従って、この修正によって倍率誤差と、レフトマージンずれが正規の位置へと移動修正される

ことが可能となる。これら一例の動作を繰り返して行くマゼンタ、イエロー、ブラックのレジスターマークについても繰り返すことにより、全ステーションの修正が行われる。カウンタ2、3のE端子、ROM2のS端子へのステーションセレクト信号はその選択のためである。

次に走査線傾き量の補正について述べる。

CCD1が②のCDHSYNCの時にレジスターマーク34を読み取ったCCD1Pが得られると、EX1のエクスルーシブORによってCDHSYNC信号を消去してSTART1信号を得る。この信号をカウンタ1のSTART信号端子に入力することにより、CLOCK端子に入力したCDHSYNC信号のカウントを開始する。次にCCD2により③のCDHSYNCの時レジスターマーク35を読み取り、CCD2Pの信号となるので前記と同様にEX2によりSTOP2信号を得る。この信号をカウンタ1のSTOP端子に入力することによりDCHSYNCのカウントを停止する。従ってカウンタ1の出力にCDHSYNCの数値、すなわち走査線傾き量Nとして得られ、

良くすることが可能である。そして、最初にCCD1で読み込んだレジスターマークのSTART信号で停止することにより、CDHSYNCのカウントを停止する。この値C'は所定の位置にレジスターマークを書き込んだ時に得られる値と比較して差分量を選択し出力するROM3に導かれるので、ROM3の出力にDELAY(CV)のトップマージン制御出力が得られる。従って、この修正によりトップマージンずれが修正され、正規の位置へ移動される。この動作を繰り返して行くマゼンタ、イエロー、ブラックのレジスターマークについても繰り返すことにより、全ステーションの修正が行われる。なお、各VSYNCカウンターの動作はレジスターマークが連続してくるので、図示はしていないが必要のない位置のレジスターマーク信号で停止しないように制御信号が必要なことは言うまでもない。また、ROM3より選択された制御値を、アクチュエータ28、29の制御値としても、同様にトップマージンずれを修正することができる。

本例では $N=1$ となる。このずれ量に合わせて、走査線を指定方向に移動させるアクチュエータ28、29の制御値をあらかじめ設定されたROM1より選択し、セレクターによりステーション指定を行い、アクチュエータ28、29を動かす。従って、この修正により走査線傾き量が修正され、正規の位置へ移動される。この動作を繰り返して行くマゼンタ、イエロー、ブラックのレジスターマークについても繰り返すことにより全ステーションの修正が行われる。カウンタ1のE端子へのステーションセレクト信号はその選択のためである。

次に、トップマージンずれの補正について述べる。

VSYNC-Cカウンターは第1ステーションが最初に書き込むレジスターマークの位置を検知するもので、レジスターマークを書き込んだタイミング信号をSTART端子に入力することによりCLK端子に入れたCDHSYNCをカウントし始める。この信号はCDHSYNCに限ることなく、まったく別のさらに高周波にすれば、分解能はさらに

以上述べた動作の組み合わせにより、様々な色ずれの生じた画像を自動的にかつ迅速に修正が可能である。

また、転写ベルト上に形成されたレジスターマークは、CCD読取部通過後は、例えば第1図に示されているクリーニングブレード7のようなベルトクリーニング装置によって清掃され、次のレジスターマーク書込みにそなえる。

#### 〔実施例2〕

第7図は本発明の第2の実施例である。本実施例においては、前述した色ずれの走査線傾き、倍率誤差等を走査光学装置（すなわちスキヤナ）である光学箱23（fθレンズ20、ポリゴンミラー21、レーザー光源22を一体化した箱）に設けられた、その取付位置を装置本体に対して調整可能な位置移動手段によって修正できるよう構成されたものである。以下に、その機構について述べる。

第7図において、40、41はステッピングモータ、あるいは実施例1で説明したリニアステップアクチュエータ等のアクチュエータである。



ここで、アクチュエータ 40 を走査光学装置からの光ビーム L 出射方向である  $a_1$  方向に駆動することにより、光学箱 23 は軸  $\ell$  に沿って  $a$  方向に略平行移動されるよう構成されている。これにより、感光ドラム 1 上までの光路長を短くし、またアクチュエータ 40 を  $a_2$  方向に駆動することにより、光路長を長く調整することができる。このように実施例 1 と同様に、倍率誤差を修正できる。

また、アクチュエータ 41 を駆動することにより、光学箱 23 が軸  $\ell$  を回転中心として移動され、これにより、走査線の傾き量を調整することができる。

以上述べたように、走査光学装置自体の位置修正によっても、先に述べた色ずれ量の修正が可能となる。これ以下のレジスターマークを読み取って、これらのアクチュエータ 40、41 への修正量のフィードバック制御、読み取り方式等は、すべて実施例 1 で述べた方式と同じである。

#### [実施例 3]

第 8 図は本発明の第 3 の実施例である。本実施例においては、前述した色ズレの走査線傾き、倍率

矢印 B 方向に可動するように支持されていて、アクチュエータ 606 によりパネ 605 に付勢されている。なお、この場合のアクチュエータ 603、606 は、前の実施例で説明したようなリニアステップアクチュエータ等がよい。

この軸支装置 11 を例えば第 8 図 (a) に示すように、A 方向を水平方向に、B 方向を垂直方向にあわせて取りつけると、前側及び後側のアクチュエータ 606a、606b を同時に同方向、すなわち B 方向に駆動すると、感光ドラム 1 は走査光学装置からの光ビーム L の出射方向と略平行に移動され、光路長が変化する。これにより倍率誤差を修正できる。

また、アクチュエータ 603a、603b のいずれか一方を移動した場合、または、アクチュエータ 603a、603b を互いに反対方向に駆動を与えることにより、走査線傾き量を修正することができる。

また、アクチュエータ 603a、603b を同時に同方向に駆動すれば、走査線を平行移動させたことと同じことになり、すなわちトップマージンの

誤差等を像担持体（すなわち、感光ドラム）の位置移動手段によって修正できるように構成されたものである。以下に、その機構について説明する。

第 8 図 (a) において、10C、10M、10Y、10BK は、感光ドラム 1C、1M、1Y、1BK の両端部に固定されたフランジであり、その各々は、第 8 図 (b) で示された軸支装置 11C、11M、11Y、11BK によって軸支され、前記軸支装置 11C、11M、11Y、11BK は各々の感光ドラムに対応した支持部材に固定されるようになっている。又、感光ドラムは図示されない駆動伝達機構により駆動される。

第 8 図 (b)、(c) は軸支装置 11 の詳細図である。この図において、各フランジ 10 の軸 10a は軸受 601 によって支持される。前記軸受 601 は図示されないガイド溝により矢印 A 方向に可動するように、内ケース 604 に支持されていてアクチュエータ 603 により、パネ 602 に付勢されている。また、内ケース 604 も図示されないガイド溝によって外ケース 607 に矢印 A とは直角方向の

調整をも可能になる。

以上述べたように、感光ドラム自体の位置修正によっても、先に述べた色ずれ量の修正が可能である。これ以下のレジスターマークを読み取って、これらのアクチュエータ 603、606 への修正量のフィードバック制御、読み取り方式等はすべて実施例 1 で述べた方式と同じである。

尚、以上に説明した方式は、中間転写体 10 を備えた第 9 図の画像形成装置や、ロール紙 11 を転写材とした第 10 図の画像形成装置等、他の画像形成装置にも適用できる。第 9 図の場合、レジスターマークは中間転写体 10 上、若しくは転写材 S 上に形成され、第 10 図の場合ロール紙 11 上に形成される。

また、本発明は 4 ドラムカラープリンタのみならず、例えば 2 色、3 色の多色画像形成装置や多重画像形成装置にも適用可能である。

さらに、上記第 1 の実施例においては、光ビーム L の光路を規定する光学系としてハの字状に反射鏡を備えた反射器を用いた場合について述べたが、

これには限定されず、反射鏡の取付け位置や角度、反射鏡の枚数を自由に選択してもよく、又、一対の反射鏡をL字形に一体的に形成したものでよい。

また、各実施例において、アクチュエータとして、リニアステップアクチュエータを例に説明したが、この他にも、例えば、通常のステッピングモータの軸にネジを切ったものや、ガム、リニアモータ等、同様な機能を果たすものであれば、どのようなものでもよい。

また、形成されるレジスタマークの位置は、電子写真方式によって形成可能な位置であれば、移動体上のどの位置であってもよく、また、レジスタマークの形も、本実施例中で用いたものに限らず、前述したような画像ずれを検出することが可能であれば、どのような形でもよい。

また、前述したように、レジスタマーク書込後のベルト上のクリーニングは、クリーニングブレード方式の他に、フアーブラシ方式やエアー吸引方式を利用することにより、より効果的である。

第4図は本実施例のフィードバック制御を示すブロック図、

第5図はCCD読取部の説明図、

第6図は本実施例のフィードバック制御を示すタイミングチャート、

第7図(a)は第2の実施例斜視図、

第7図(b)は第2の実施例の要部斜視図、

第8図(a)は第3の実施例斜視図、

第8図(b)は第3の実施例の要部斜視図、

第8図(c)は第3の実施例の要部断面図、

第9図～第11図はその他の実施例、

第12図(a), (b), (c), (d)は各々画像ずれを示す説明図、

第13図(a), (b), (c)は光走査装置の位置ずれによる画像ずれの説明図、

第14図(a), (b), (c)は感光ドラムの軸のずれによる画像ずれの説明図、

第15図は光路長誤差を示す説明図、

第16図は光路長誤差による倍率誤差を示す説明図である。

さらに、読み取るために用いるCCDのようなセンサの数としては、本発明では手前側と奥側とで2ヶ所により画像を読み取っているが、これが、例えば3ヶ所、4ヶ所と数を増やせば、更に高精度に画像ずれを読取ることが可能であることはいうまでもない。

〔発明の効果〕

本発明は以上の構成及び作用よりなるもので、位置ずれ検出用のマークを検出する検出手段とこれに基づいて複数の位置ずれ要素を補正する補正手段を有することにより、極めて簡単に転写材上の複数画像間の位置ずれをなくすことができ、このため、極めて高品質な画像を形成できるという効果が得られる。

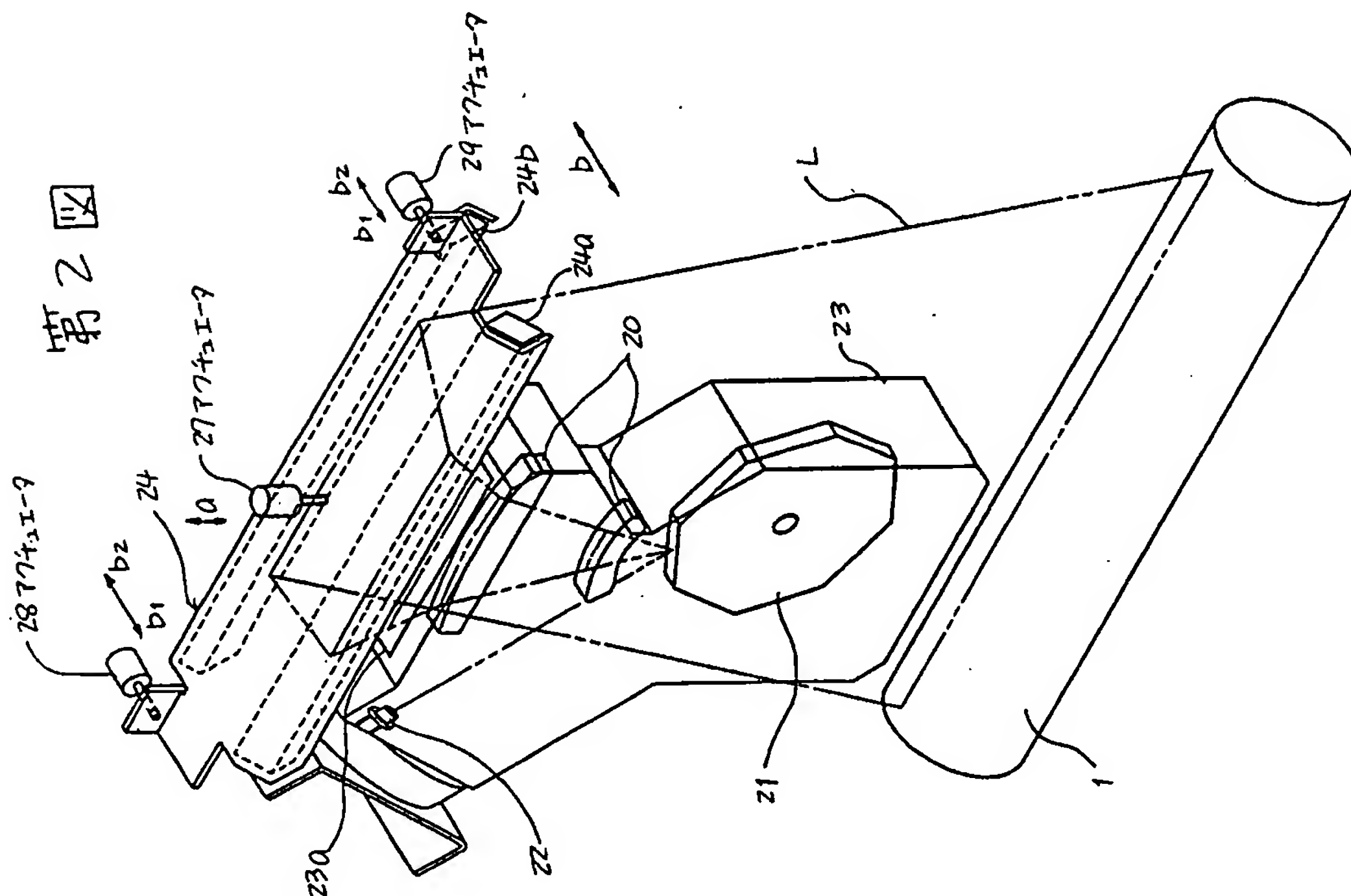
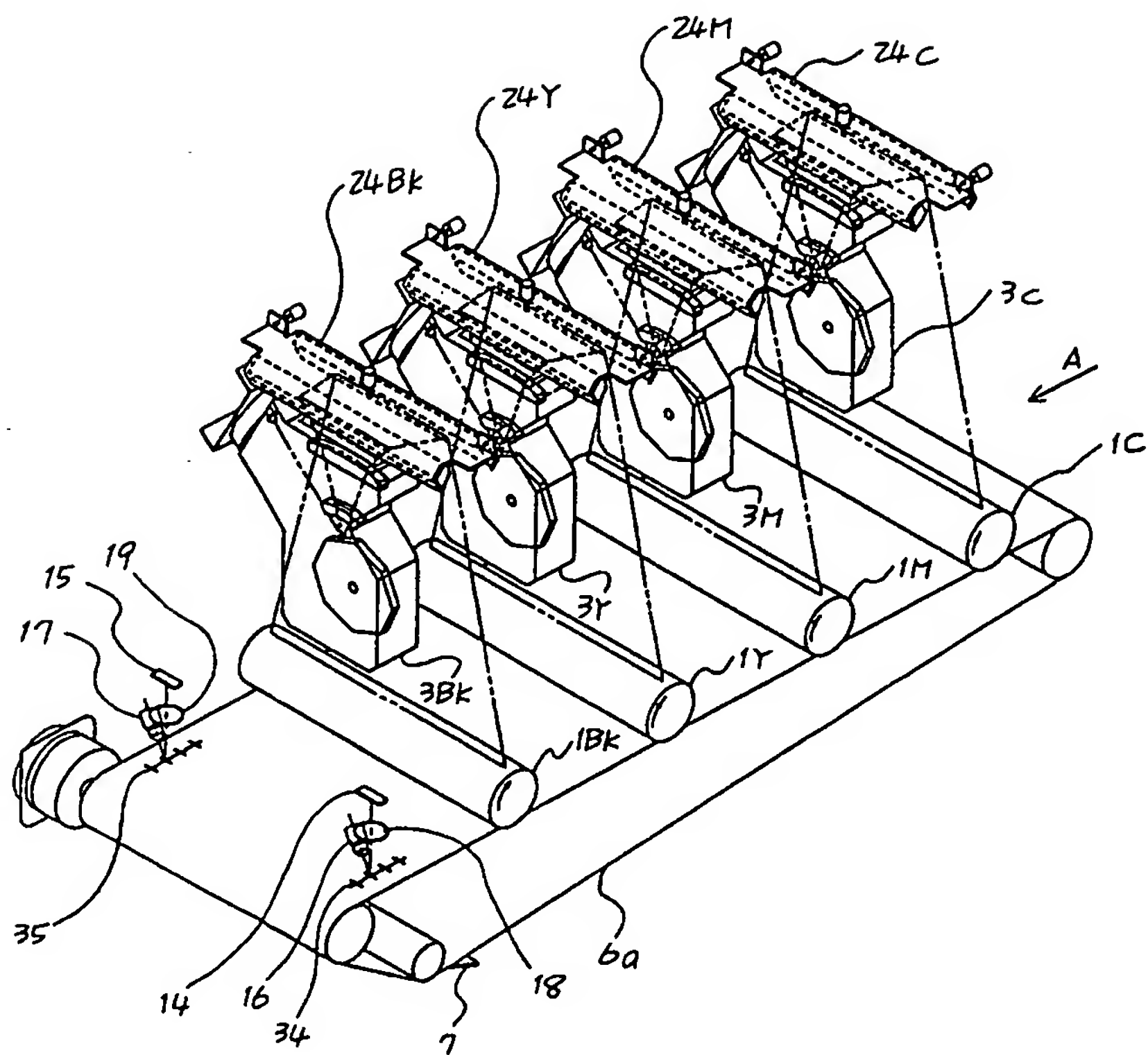
#### 4. 図面の簡単な説明

第1図は本発明に係る画像形成装置の第1の実施例斜視図、

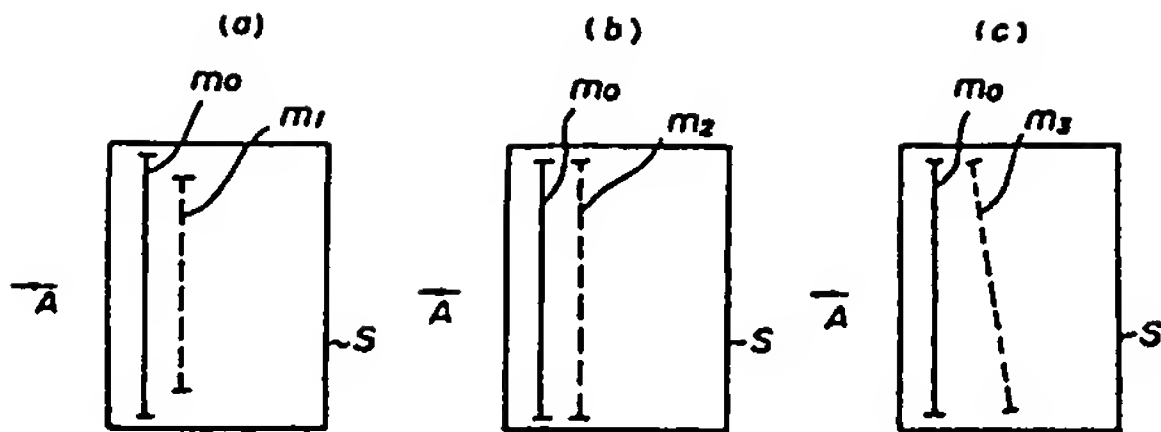
第2図は第1の実施例の要部斜視図、

第3図(a), (b), (c)は各々転写材の画像ずれを示す説明図、

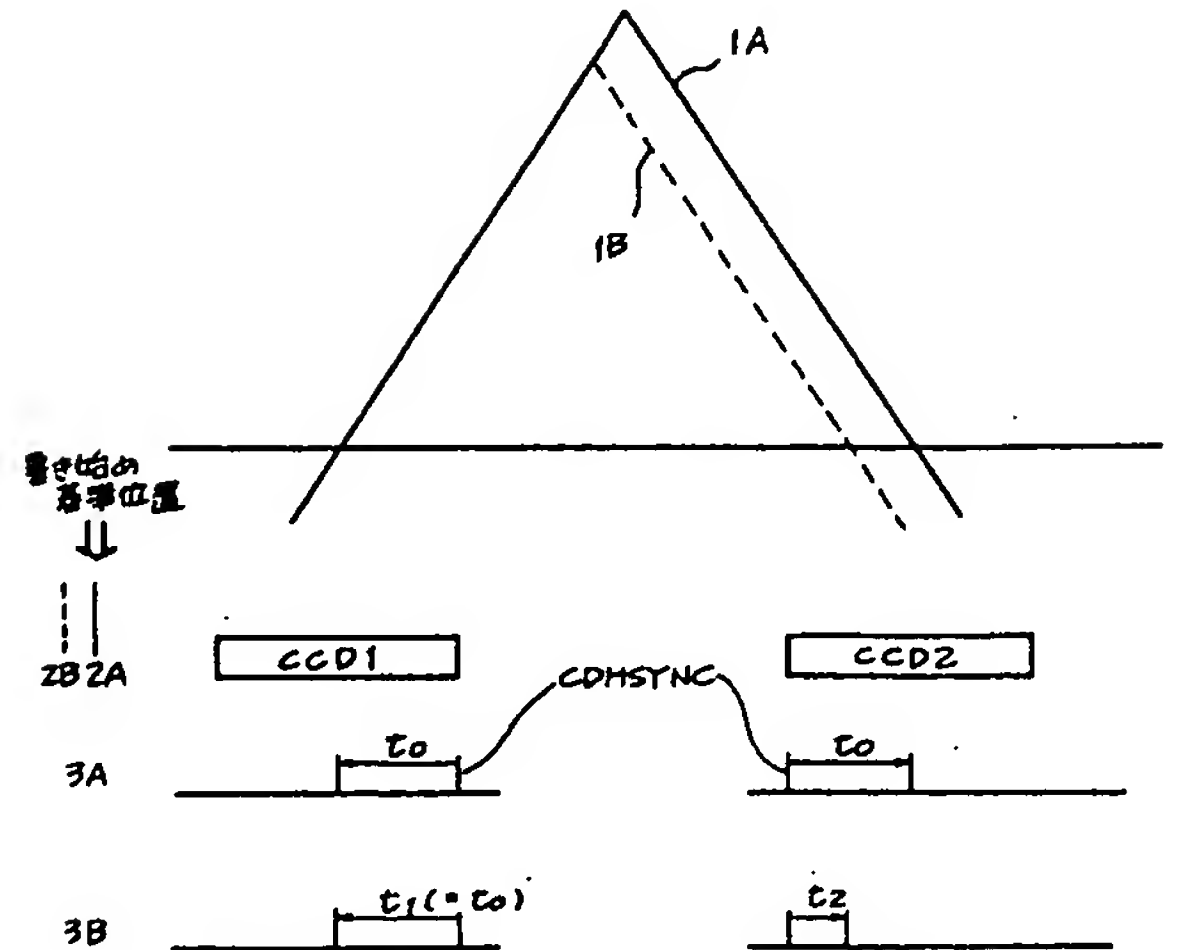
第 1 図



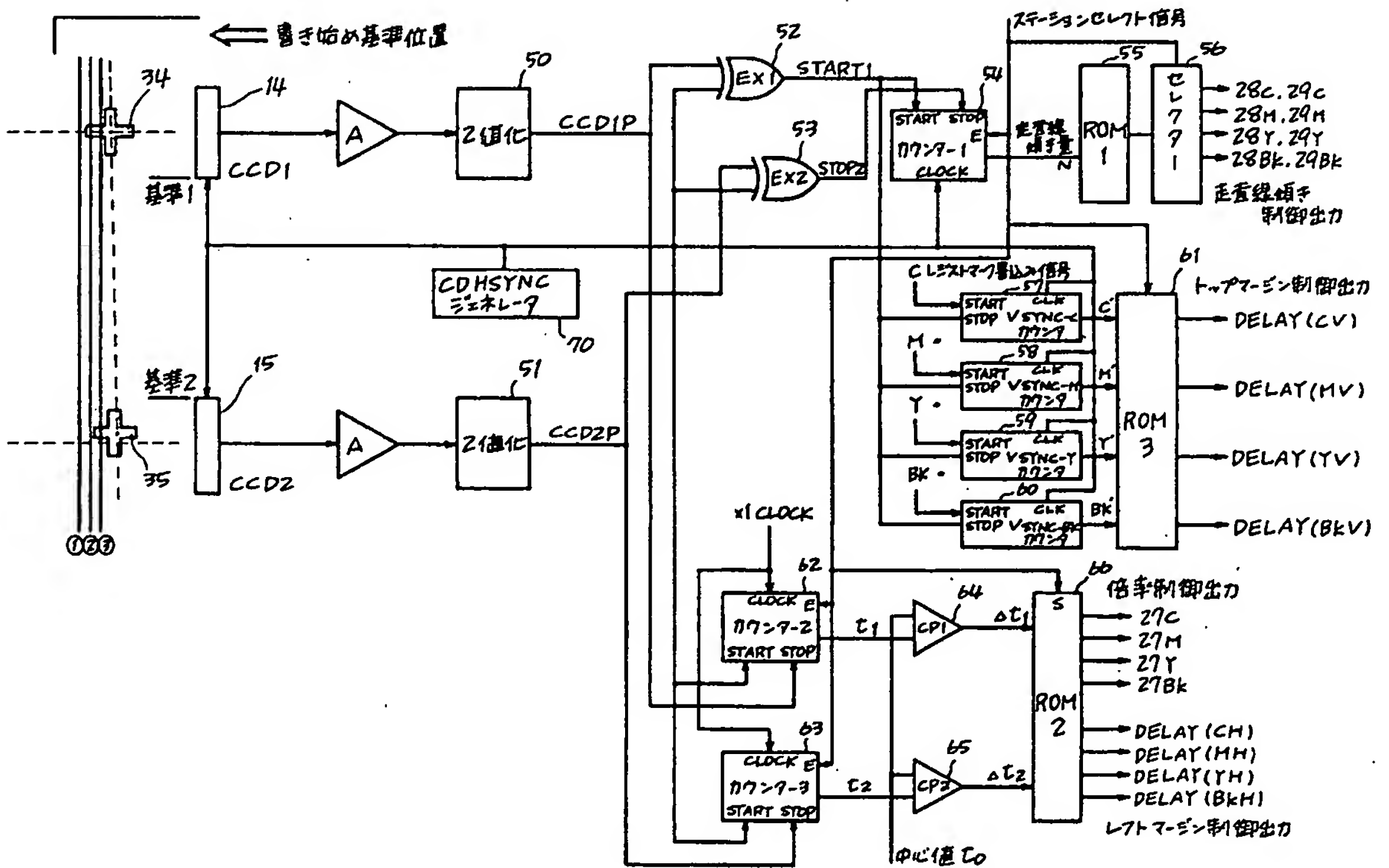
第3図



第5図

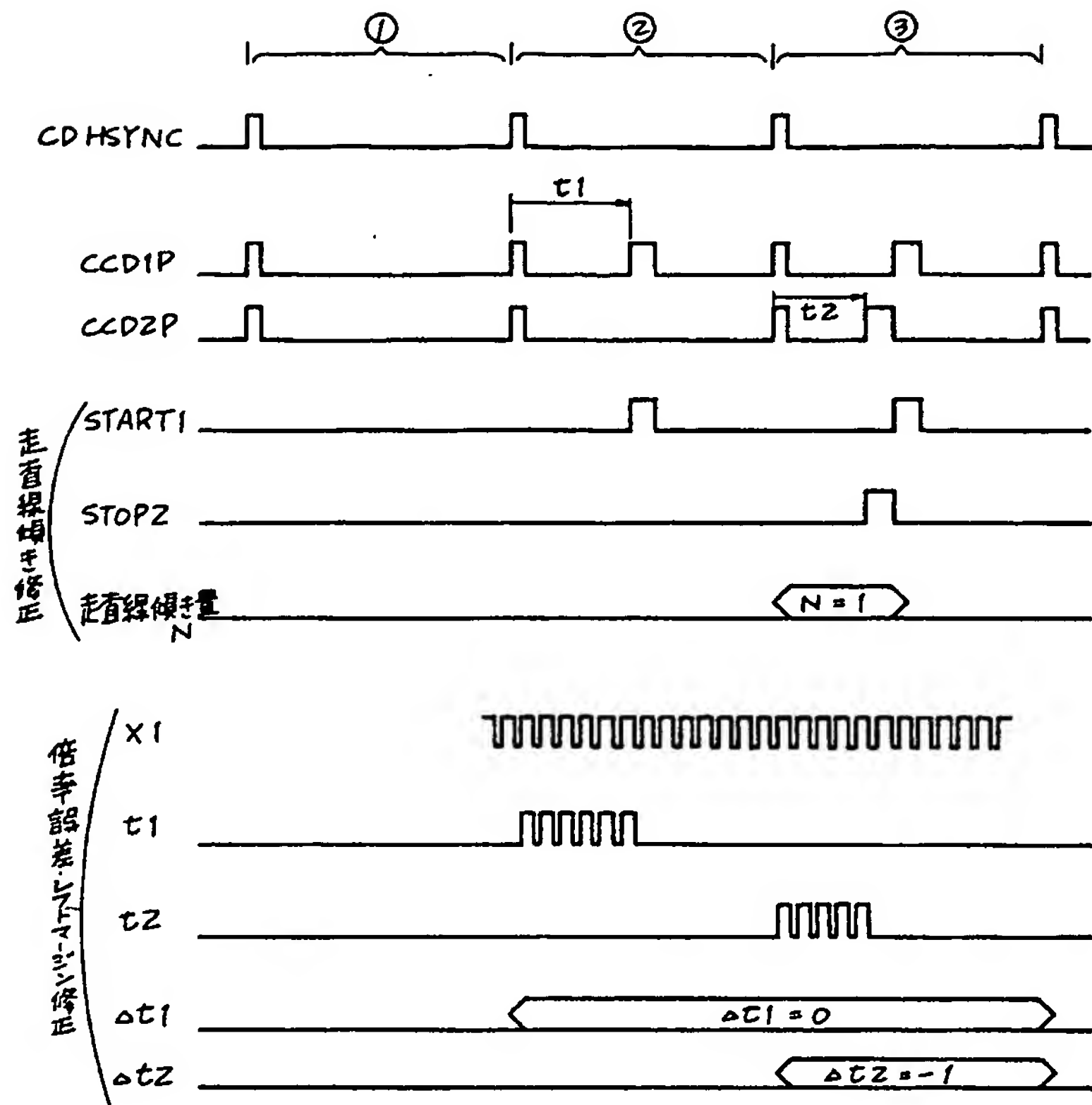


第4図

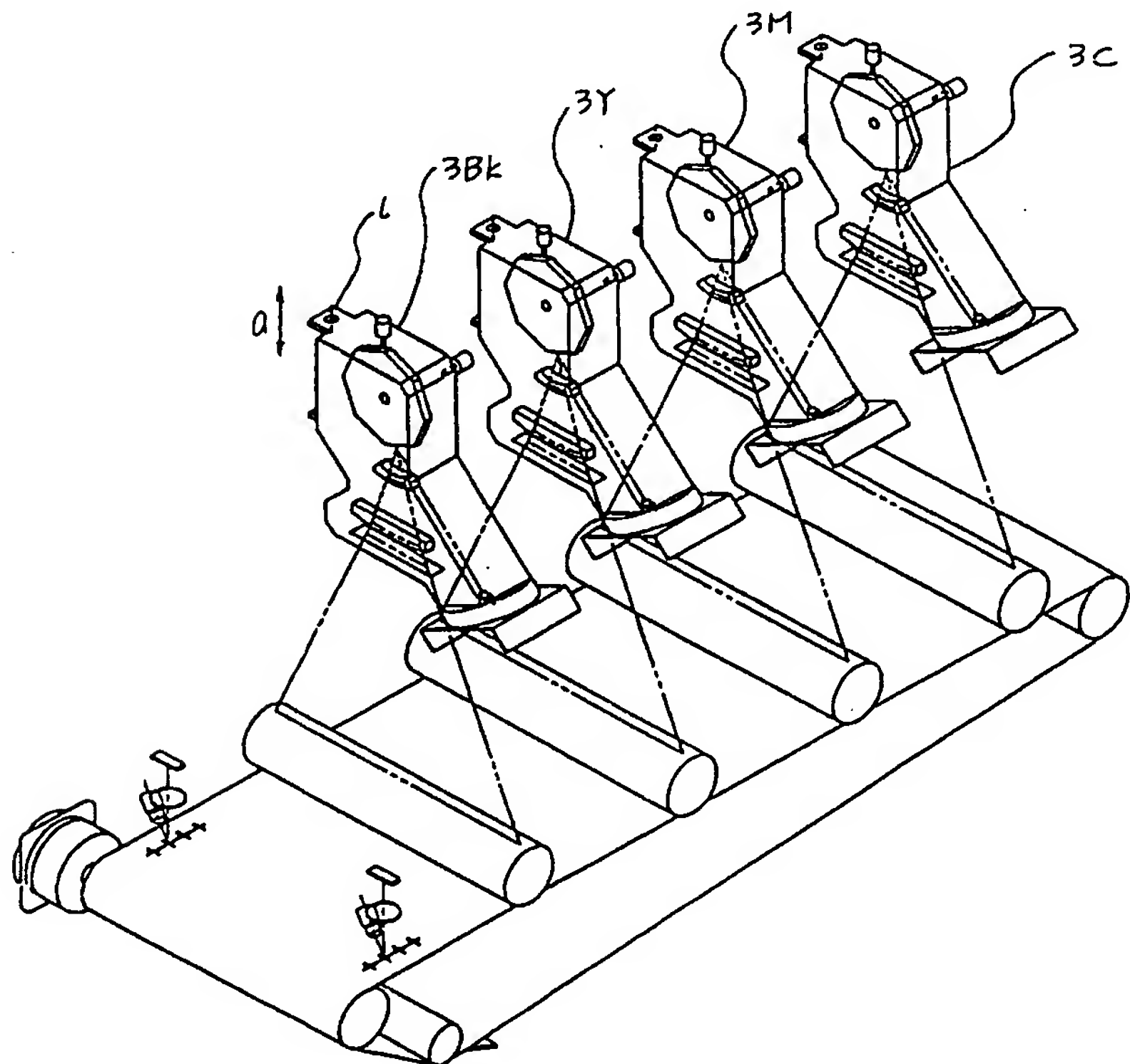


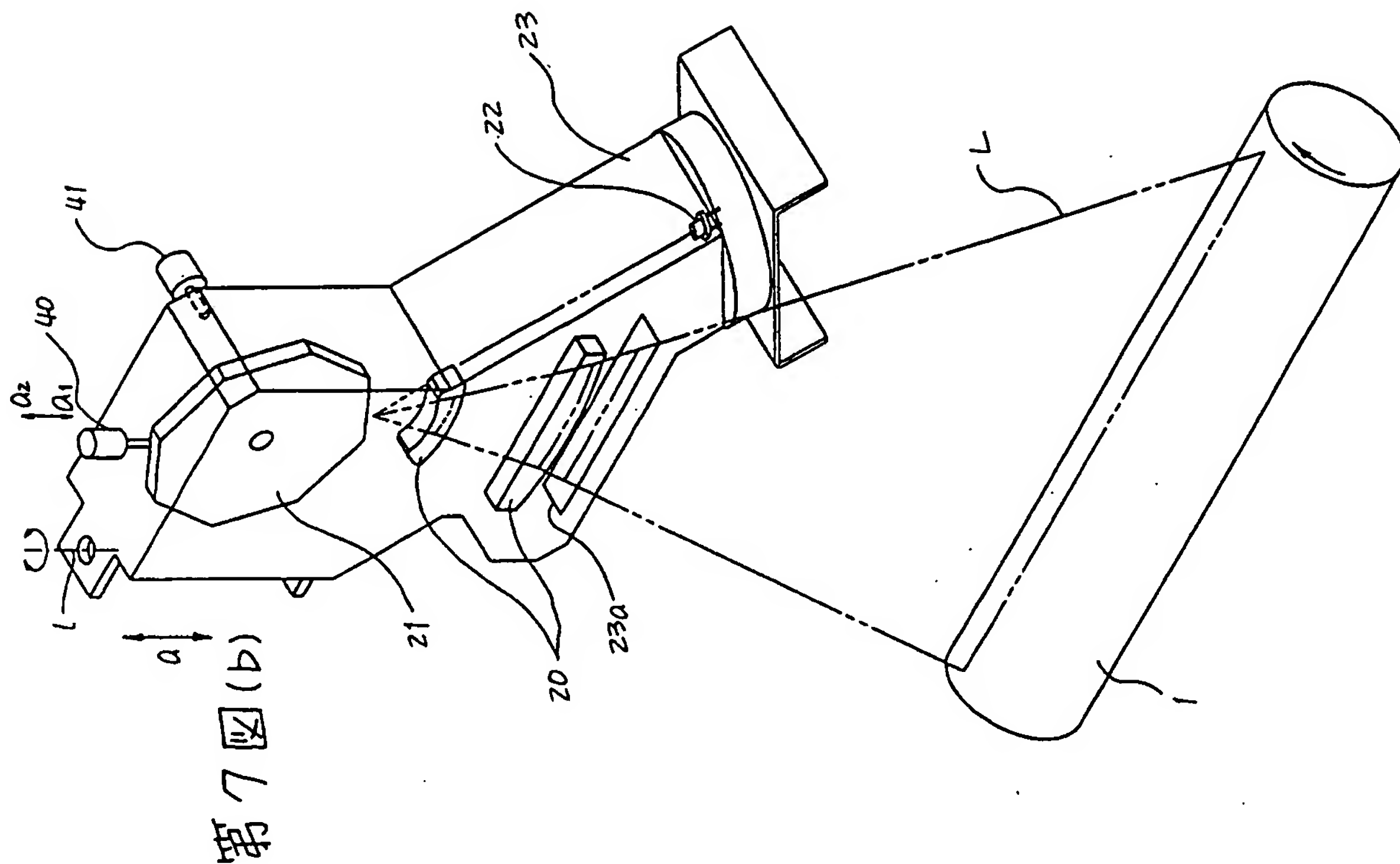


第 6 図

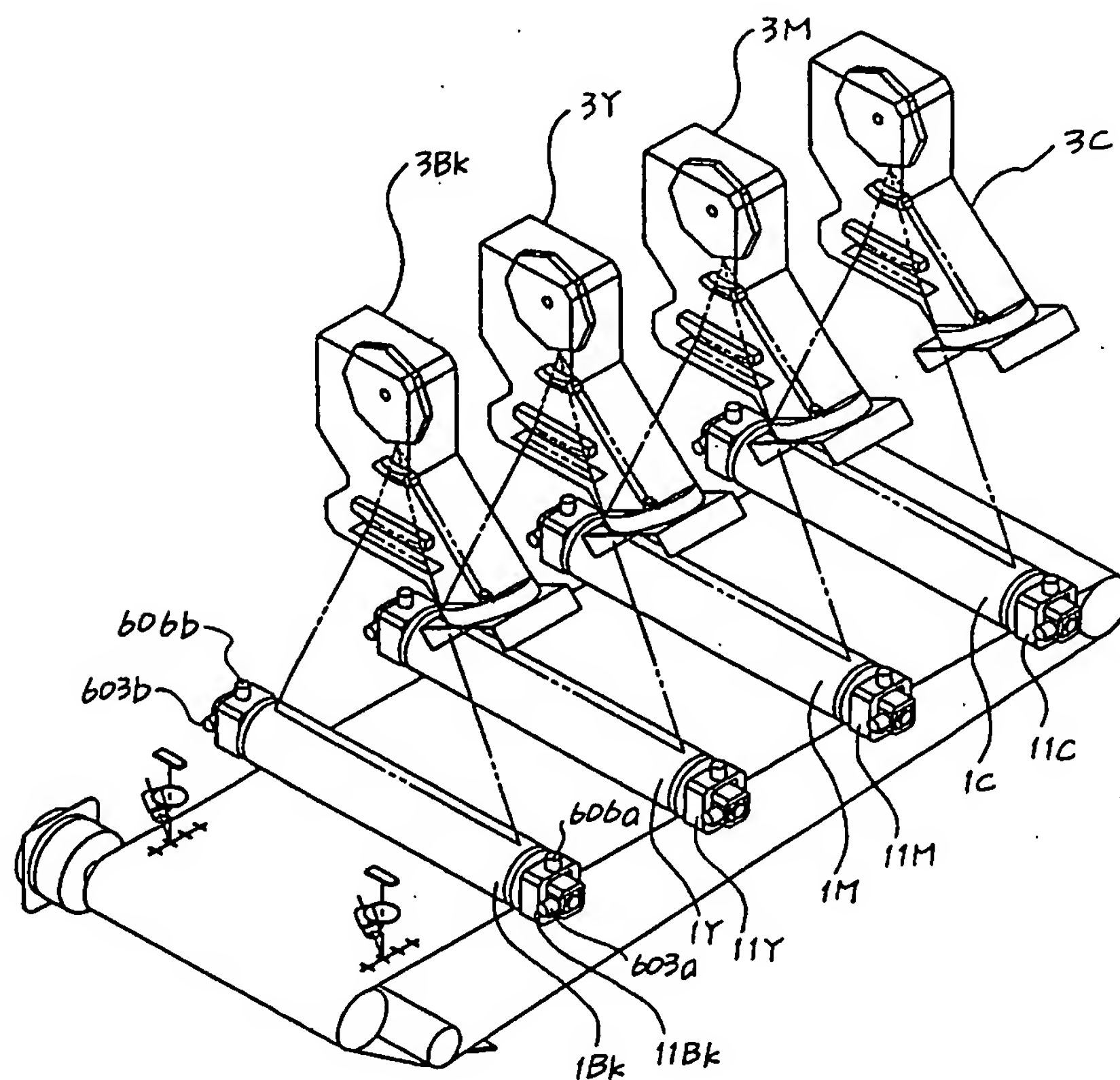


第 7 図 (a)

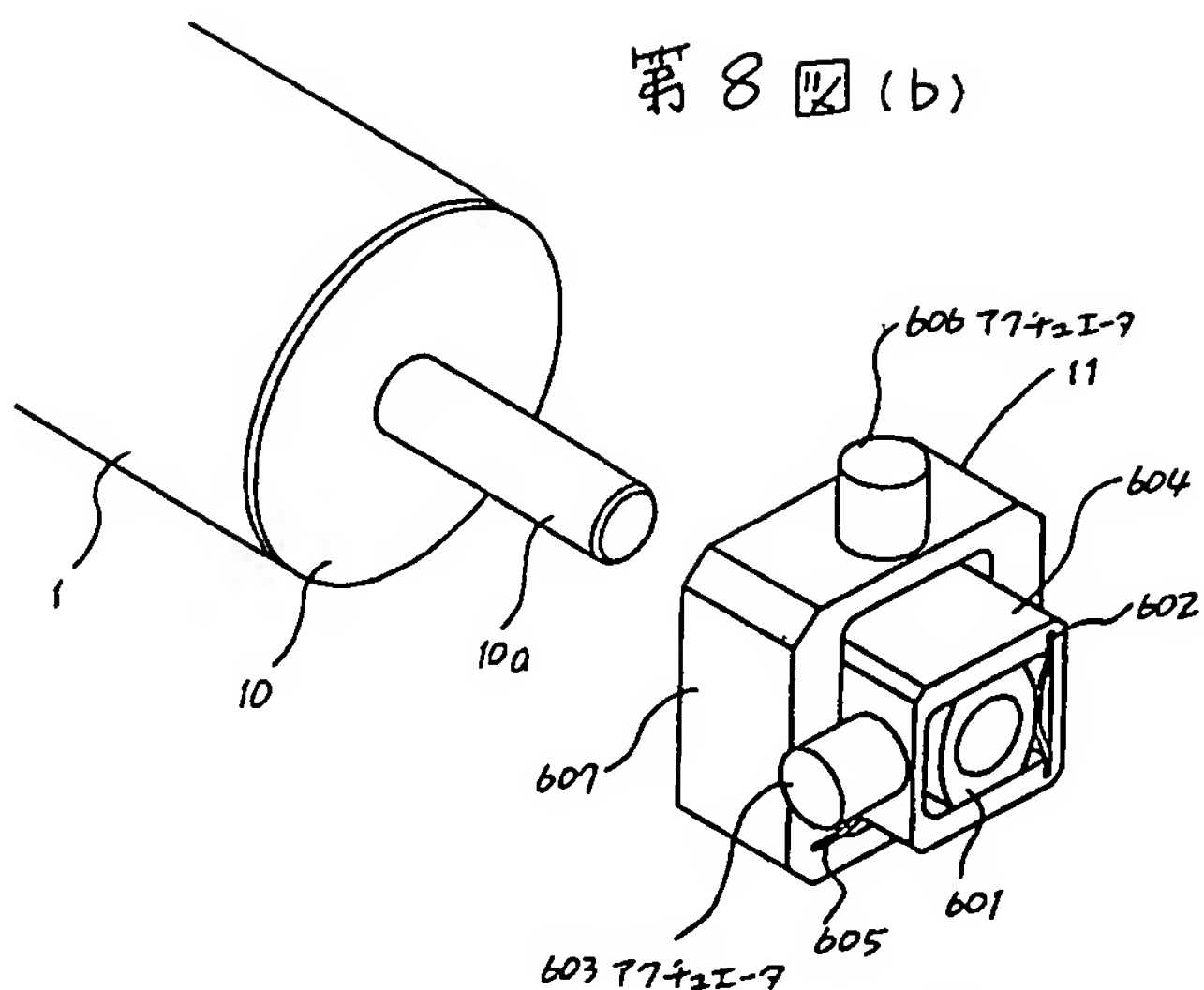




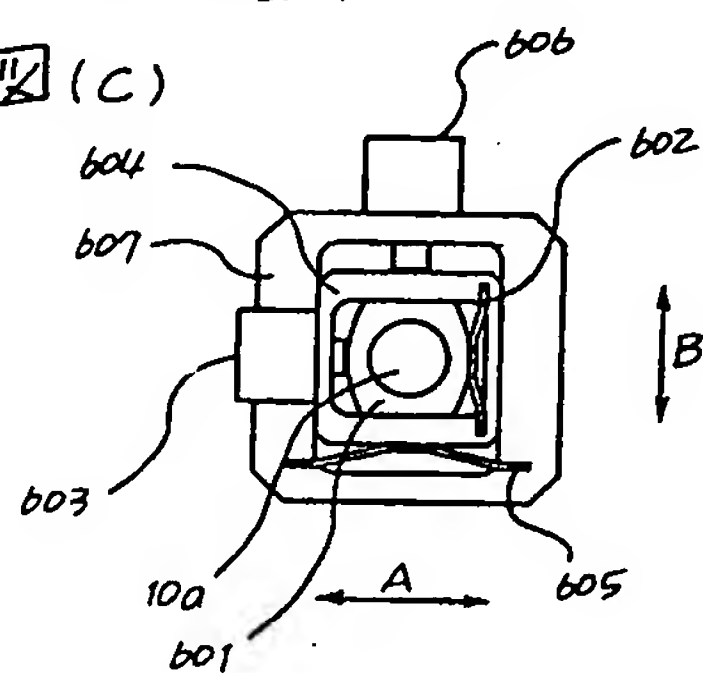
第8圖(a)



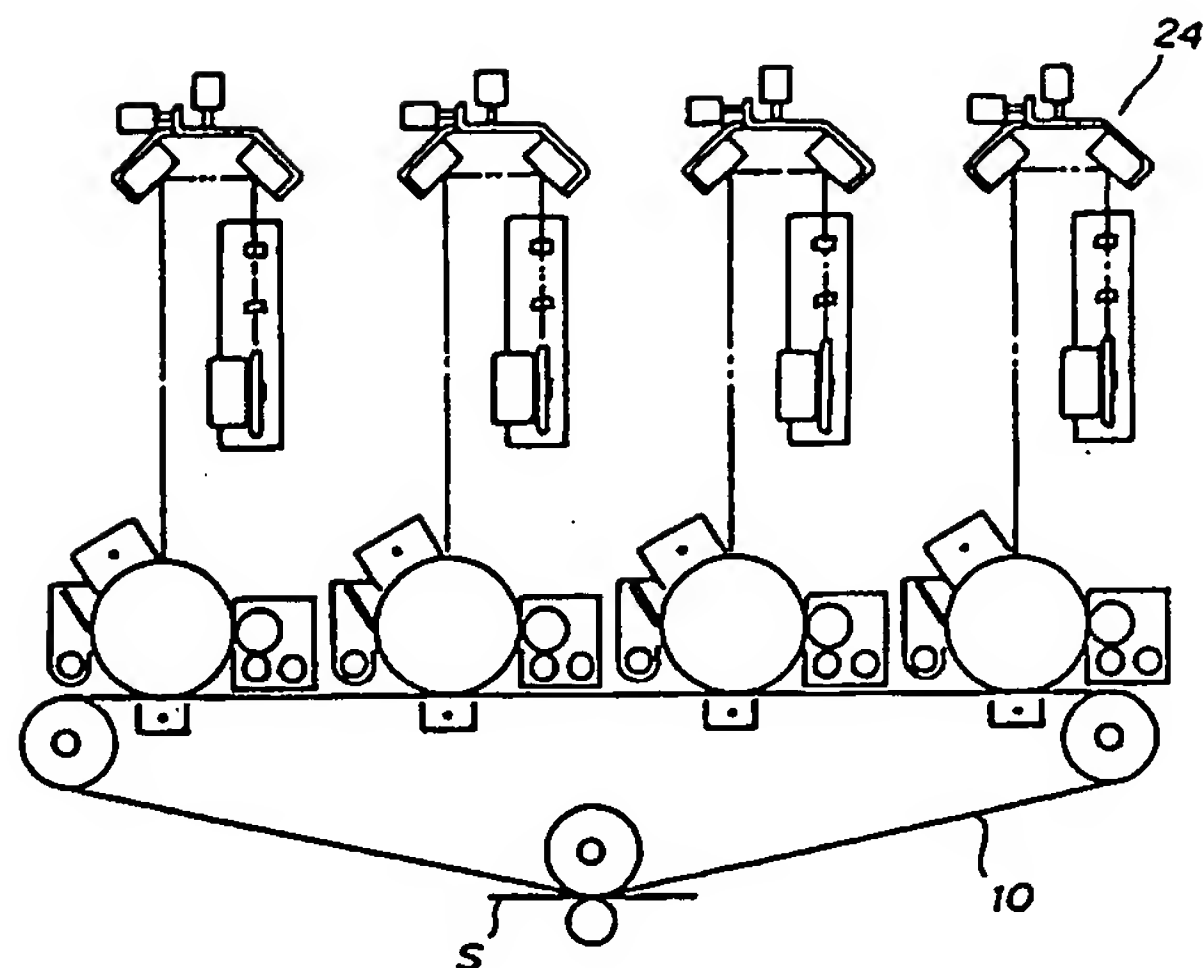
第 8 図 (b)



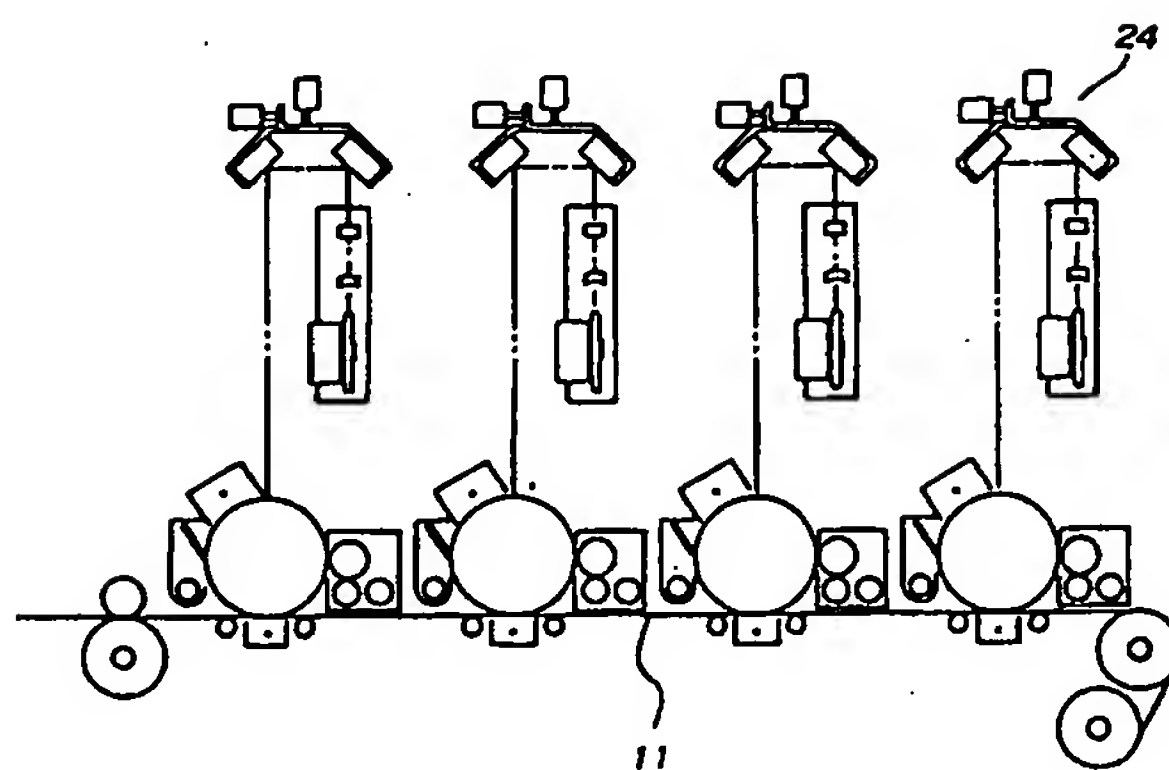
第 8 図 (c)



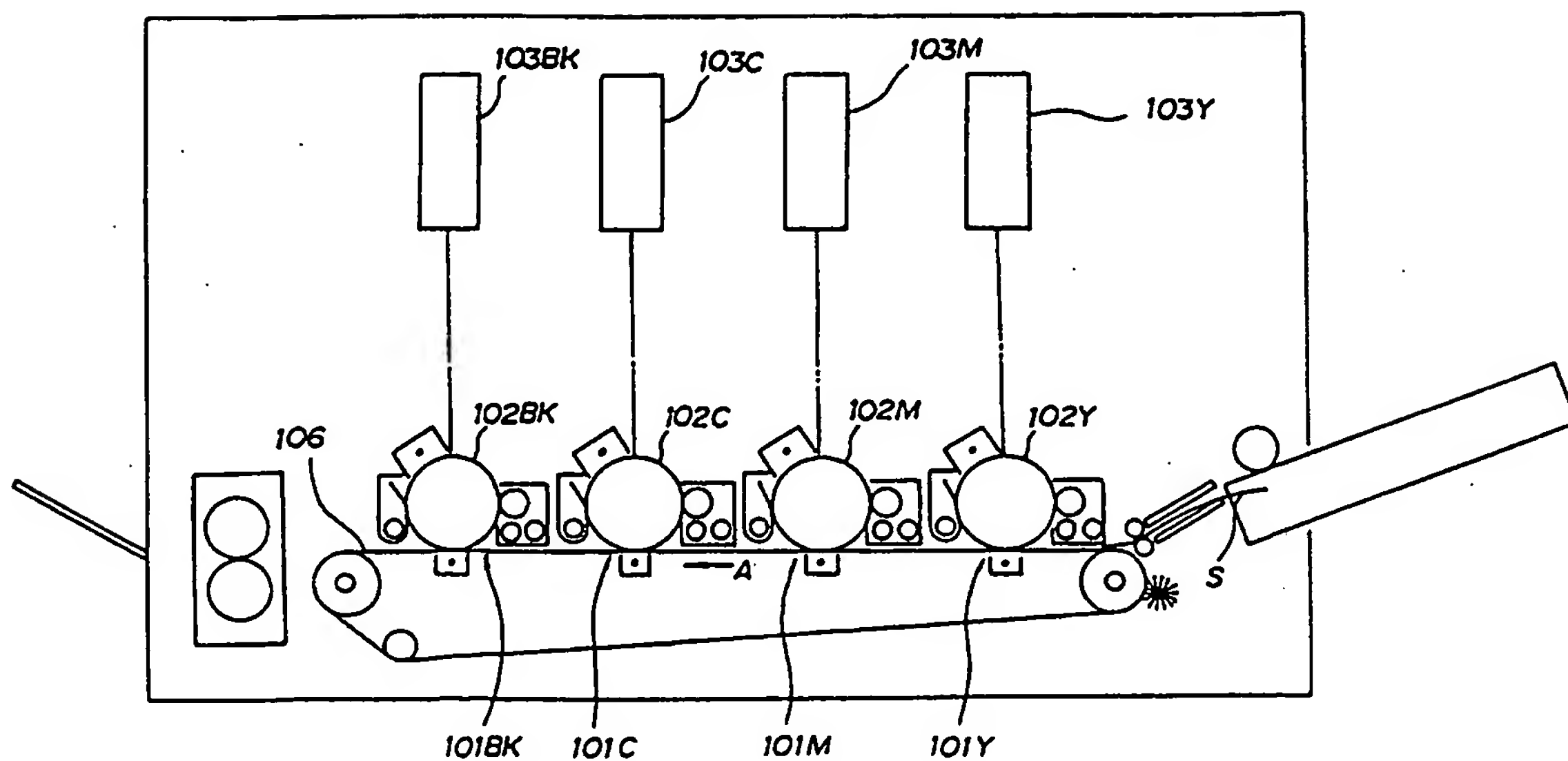
第 9 図



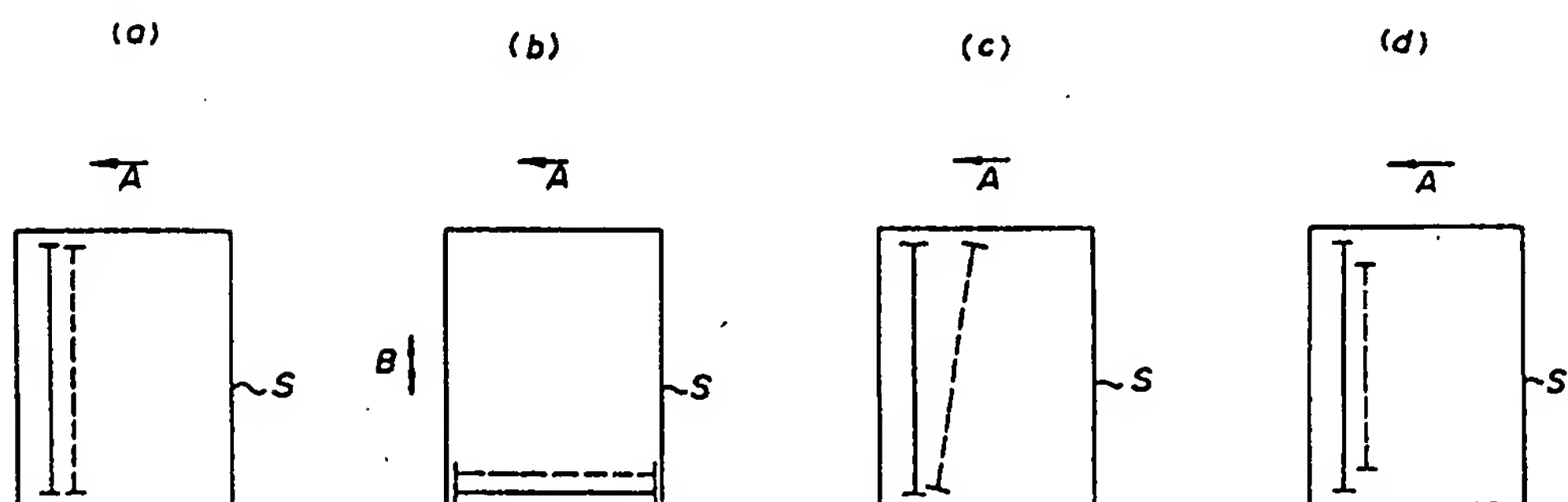
第 10 図



第11図

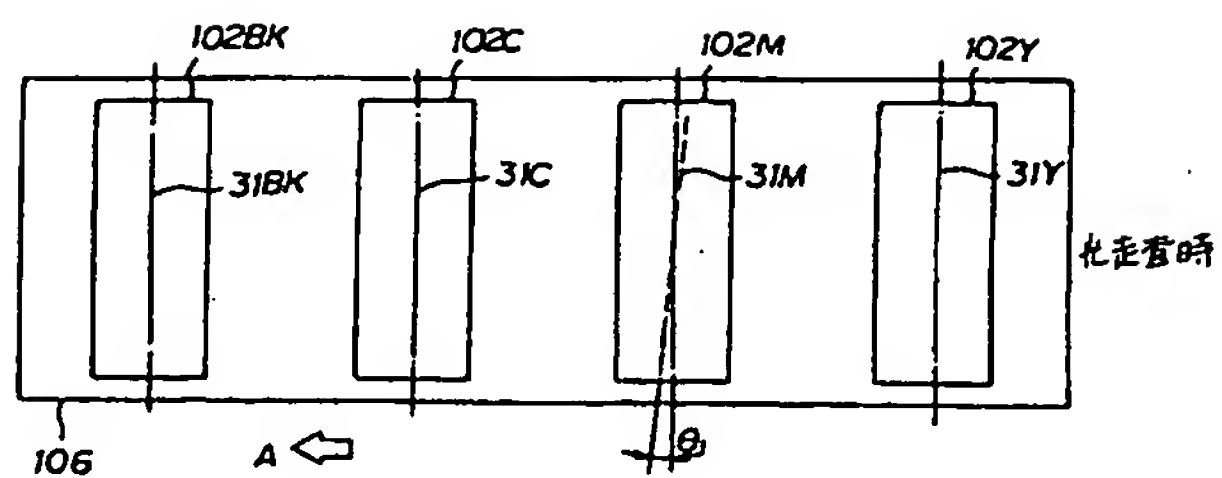


第12図

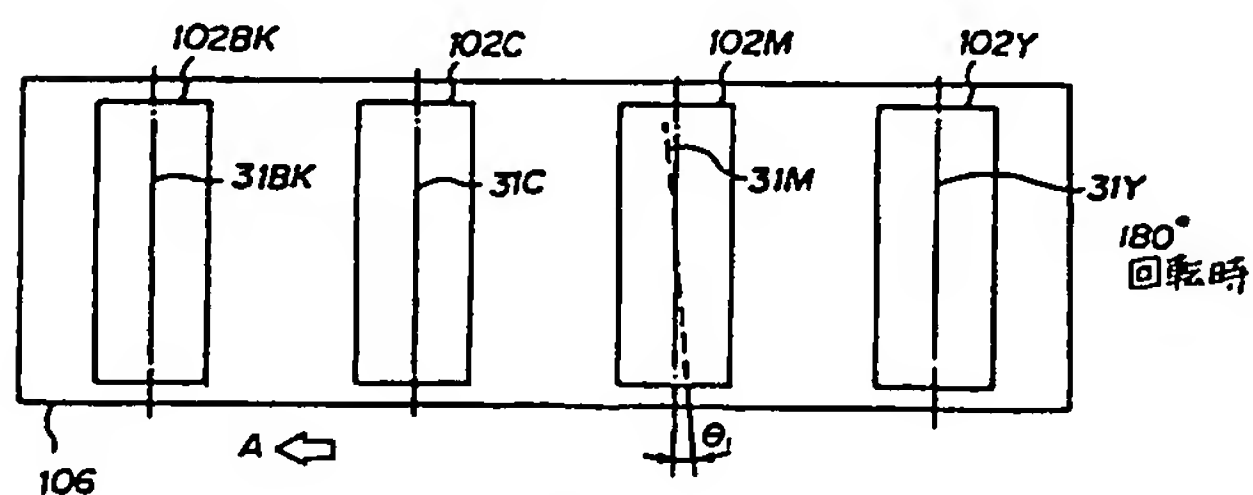




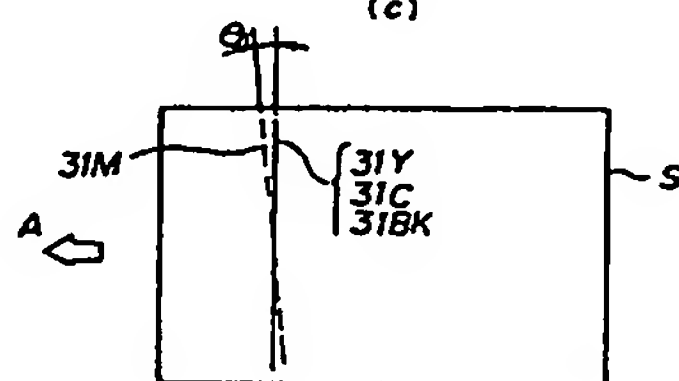
第13図 (a)



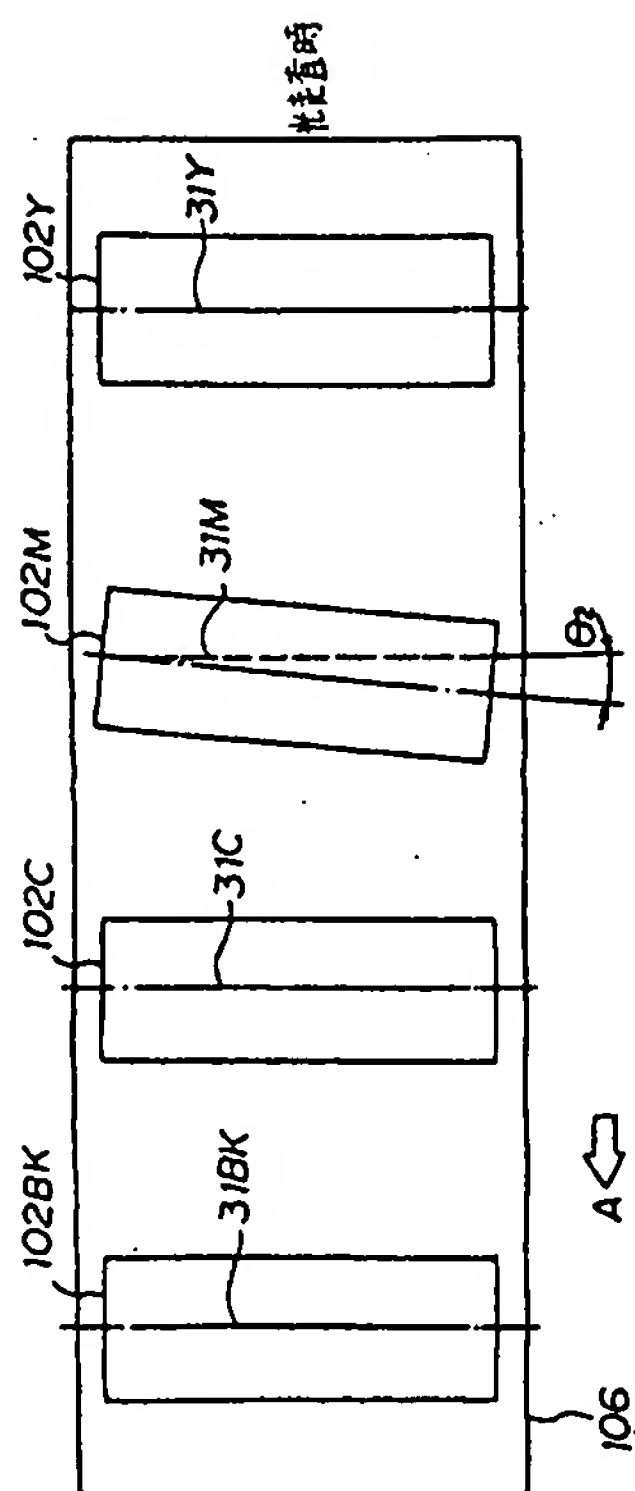
(b)



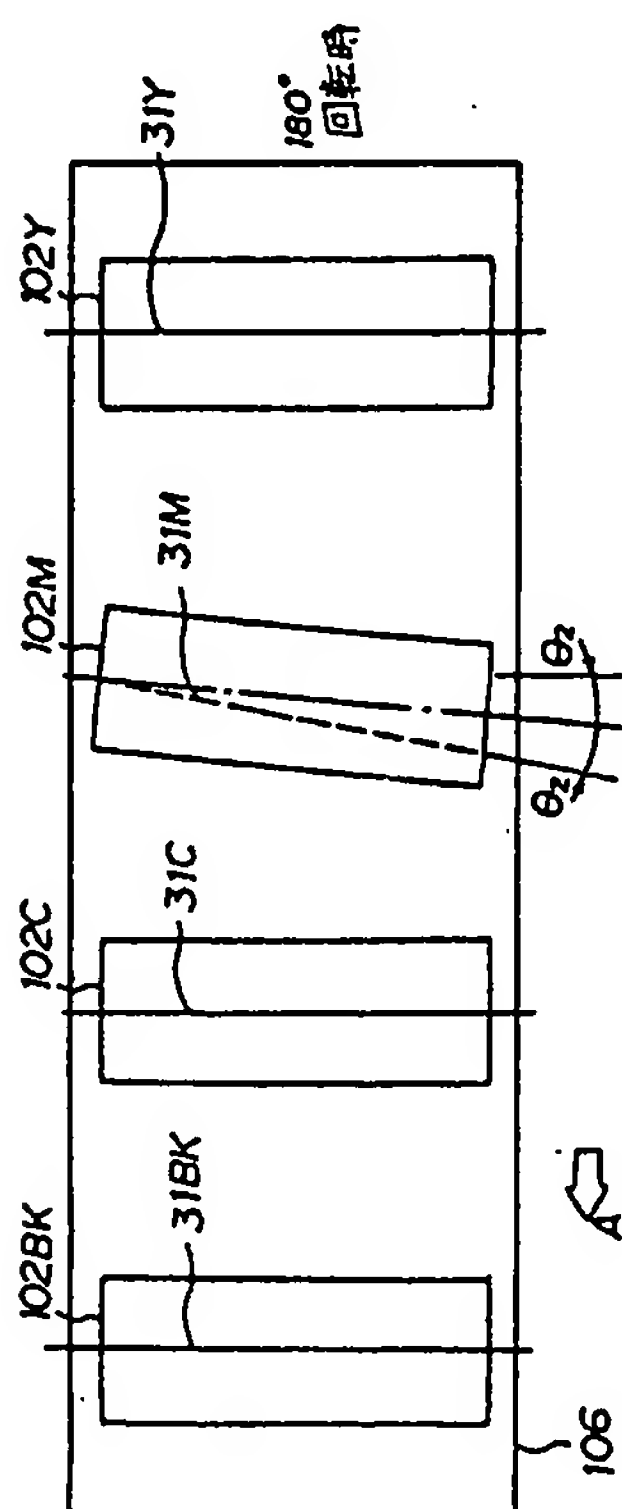
(c)



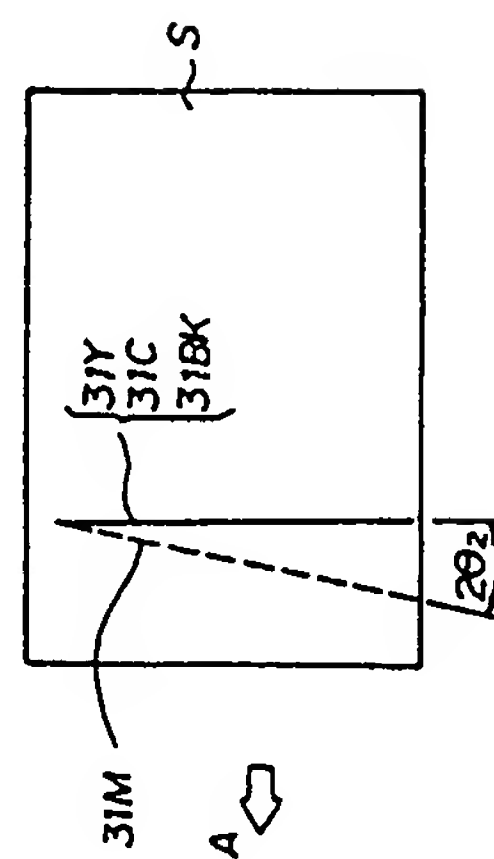
第14図 (a)



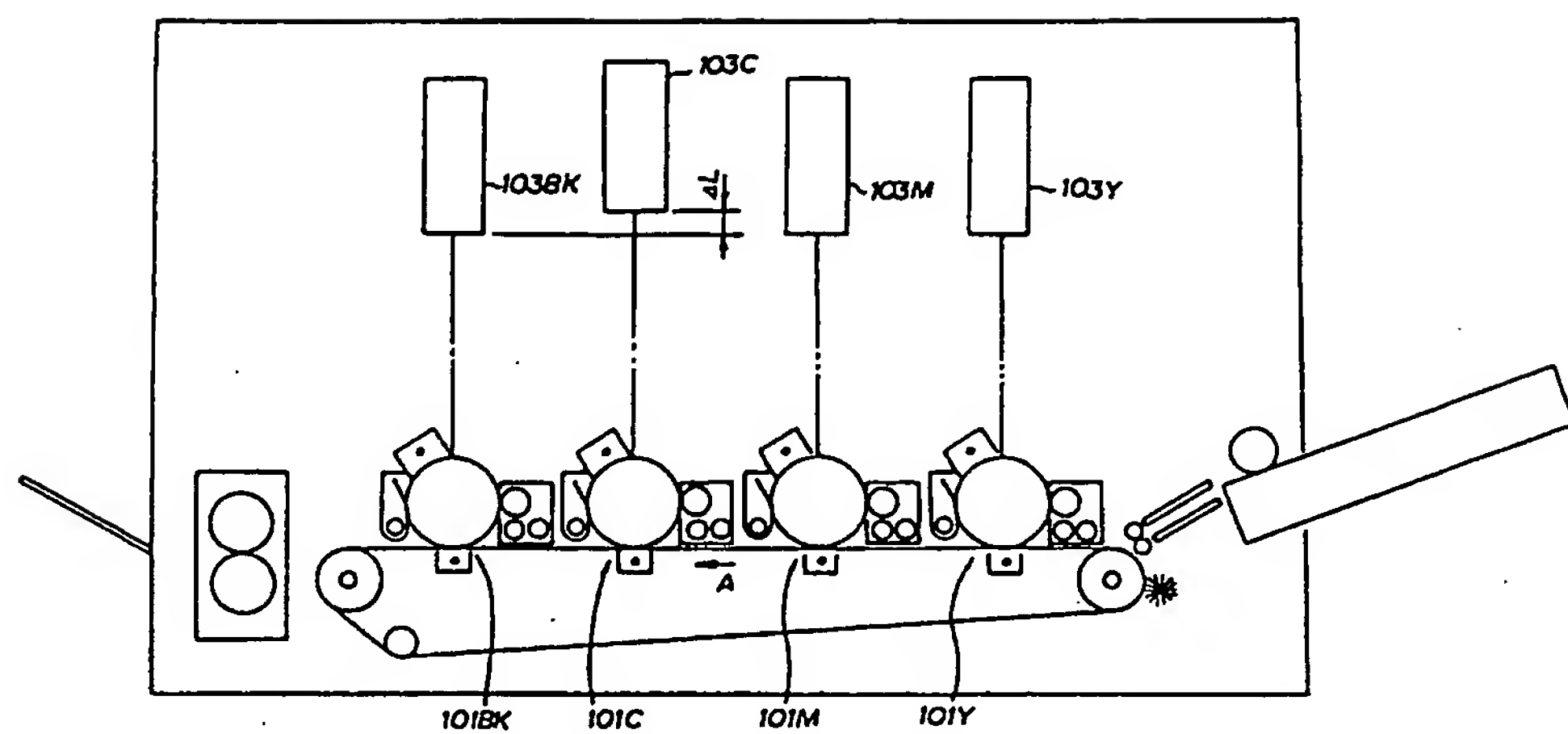
(b)



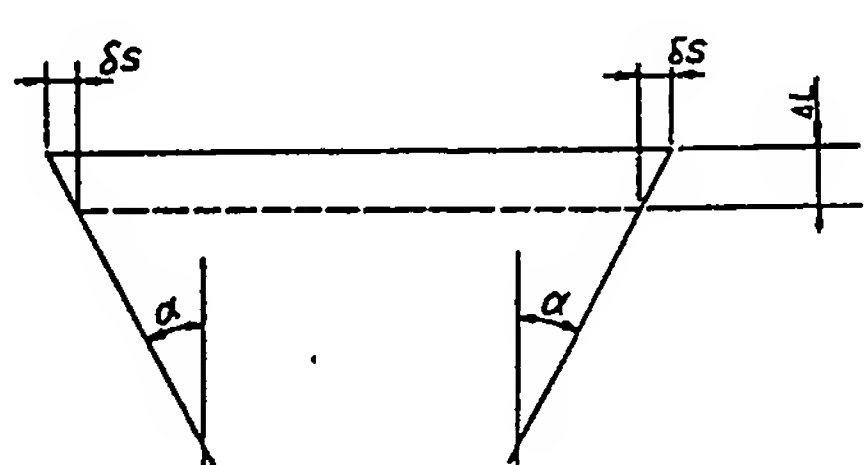
(c)



第15図



第16図



第1頁の続き

⑫発明者	三宅	裕幸	東京都大田区下丸子3丁目30番2号	キャノン株式会社内
⑫発明者	青木	友洋	東京都大田区下丸子3丁目30番2号	キャノン株式会社内
⑫発明者	内田	節	東京都大田区下丸子3丁目30番2号	キャノン株式会社内
⑫発明者	金倉	和紀	東京都大田区下丸子3丁目30番2号	キャノン株式会社内